# Homework ada9

# TMI M1 37-176839 Koichiro Tamura

# homework1

ガウスカーネルモデルに対するラプラス正則化最小二乗分類を実装せよ

#### answer

In [2]:

%matplotlib inline

import numpy as np import matplotlib.pyplot as plt from numpy import linalg,random from sklearn.base import BaseEstimator from sklearn import datasets,metrics

## In [5]:

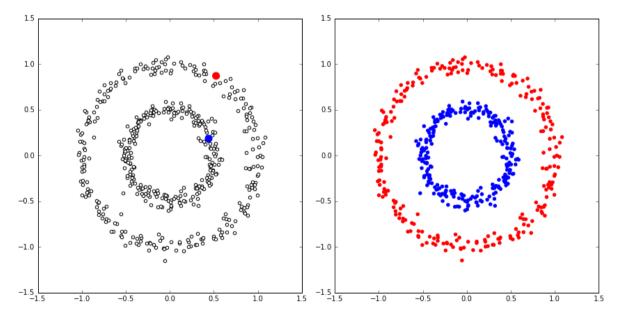
```
class LRRidge(BaseEstimator):
  def __init__(self,alpha=1.,beta=1.,qamma=10.,k=10):
    self.alpha=alpha
    self.beta=beta
    self.gamma=gamma
    self.k=k
  def fit(self,Xl,yl,Xu):
    self.X=np.r_[XI,Xu]
    #self.X=self.X[random.permutation(len(self.X))]
    self.X2=np.c\_[np.sum(self.X**2,1)]
    XI2=np.c_[np.sum(XI**2,1)]
    Xu2=np.c_[np.sum(Xu**2,1)]
    Phil=np.exp(-self.gamma*(XI2+self.X2.T-2*XI.dot(self.X.T)))
    Phiu=np.exp(-self.gamma*(Xu2+self.X2.T-2*Xu.dot(self.X.T)))
    Phiu2=np.c_[np.sum(Phiu**2,1)]
    d=Phiu2+Phiu2.T-2*Phiu.dot(Phiu.T)
    p=np.c_[np.sort(d,axis=1)[:,self.k+1]]
    W=d\leq p
    W=(W+W.T)!=0
    D=np.diag(np.sum(W,axis=1))
    L=D-W
    n_features=Phil.shape[1]
    self.theta=linalg.pinv(Phil.T.dot(Phil)+self.alpha*np.identity(n_features)+self.beta*Phiu.T.dot(L).do
    return self
  def predict(self,X):
    X2=np.c_{np.sum}(X**2,1)
    Phi=np.exp(-self.gamma*(X2+self.X2.T-2*X.dot(self.X.T)))
    return (Phi.dot(self.theta)>=0)*2-1
```

## In [ ]:

## In [50]:

```
# demo
random.seed(1)
n = 500
X,y=datasets.make_circles(n_samples=n,factor=.5,noise=.05)
#X,y=datasets.make_moons(n_samples=n,noise=.05)
y=y*2-1
nl=2 # number of labeled samples
idx=random.permutation(len(X))
il=idx[:nl]; iu=idx[nl:];
XI=X[iI]; Xu=X[iu];
yl=y[il]; yu=y[iu];
clf=LRRidge().fit(Xl,yl,Xu)
ypred=clf.predict(X)
yupred=clf.predict(Xu)
print("Accuracy (LRRidge):",metrics.accuracy_score(yu,yupred))
colors=np.array(["r","b"])
plt.figure(figsize=(12,6))
plt.subplot(121)
plt.scatter(Xu[:,0],Xu[:,1],c="w",s=20)
plt.scatter(XI[:,0],XI[:,1],color=colors[((1+yl)/2).astype(np.int)],s=100)
plt.subplot(122)
plt.scatter(X[:,0],X[:,1],color=colors[((1+ypred)/2).astype(np.int)])
plt.tight_layout()
plt.show()
```

### Accuracy (LRRidge): 1.0



# homework2

$$\begin{split} D_{E}(p_{test}\,q_{\pi}) &= 2E_{x^{'}\sim p_{test}x\sim q_{\pi}}/\!\!/x^{'} - x/\!\!/ - E_{x^{'},x^{'}\sim p_{test}}/\!\!/x^{'} - x/\!\!/ - E_{x^{'},x^{'}\sim q_{\pi}}/\!\!/x^{'} - x/\!\!/ \\ q_{\pi}(x) &= \pi\;p_{train}(x|y=+1) + (1-\pi)p_{train}(x|y=-1) \end{split}$$

エネルギー距離が $\pi$ の関数として次のように表現できることを示せ

$$J(\pi) = (2A_{+1,-1} - A_{+1,+1} - A_{-1,-1})\pi^2 - 2(A_{+1,-1} - A_{-1,-1} - b_{+1} + b_{-1})\pi + Const$$

## proof):

第1項について

$$\begin{split} 2E_{x^{'}\sim p_{test}x\sim q_{\pi}}/\!\!/x^{'}-x/\!\!/=2 \left\{\pi \ E_{x^{'}\sim p_{test}x\sim p_{train} \ (x_{i}+1)}/\!\!/x^{'}-x/\!\!/+(1-\pi \ )E_{x^{'}\sim p_{test}x\sim p_{train} \ (x_{i}-1)}/\!\!/x^{'}-x/\!\!/\} \\ &=2(b_{+1}-b_{-1}) \ \pi \ + Const \end{split}$$

第2項について、πの関数ではないのでCONSt

第3項について

$$\begin{split} -\mathsf{E}_{\mathsf{x}^{'},\tilde{\mathsf{x}}^{'}\sim\mathsf{q}_{\pi}} /\!\!/\!\!x^{'} - \mathsf{x} /\!\!/\!\! &= - \{ \mathcal{H} \mathsf{E}_{\mathsf{x}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}_{\mathsf{i}}+1),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{train}}(\tilde{\mathsf{x}}),\tilde{\mathsf{x}}\sim\mathsf{p}_{\mathsf{tra$$

以上より,

$$J(\pi) = (2A_{+1,-1} - A_{+1,+1} - A_{-1,-1})\pi^2 - 2(A_{+1,-1} - A_{-1,-1} - b_{+1} + b_{-1})\pi + Const$$

(Q.E.D)

### homework3

線形モデル $f_{\theta}(x) = \theta x + \theta$ に対して、クラス比重み付き最小二乗法を実装せよ

#### answer

In [11]:

```
#dataset
from numpy import random as rnd
train_x = np.r_[rnd.normal(-2,1,(90,1)),rnd.normal(2,1,(10,1))]
train_x = np.c_[train_x,2*rnd.normal(0,1,(100,1))]
train_x = np.c_[train_x,np.ones((100,1))] #BAAA
train_y = np.r_[np.ones((90,1)),-1*np.ones((10,1))]
test_x = np.r_[rnd.normal(-2,1,(10,1)),rnd.normal(2,1,(90,1))]
test_x = np.c_[test_x,2*rnd.normal(0,1,(100,1))]
test_x = np.c_[test_x,np.ones((100,1))]
```

# In [12]:

```
w = np.ones((train_y.shape))
w[train_y==1] = 1/9
w[train_y==-1] = 9
W = np.diag(w[:,0])
```

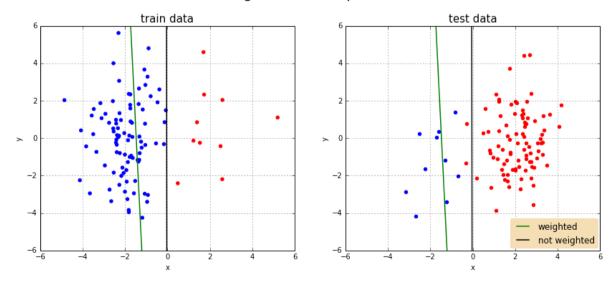
## In [13]:

```
tmp = np.linalg.inv(np.dot(np.dot(train_x.T,W),train_x))
theta = np.dot(tmp,np.dot(np.dot(train_x.T,W),train_y))
tmp = np.linalg.inv(np.dot(train_x.T,train_x))
theta1 = np.dot(tmp,np.dot(train_x.T,train_y))
```

### In [14]:

```
colors = np.array(['r',",'b'])
X = np.linspace(-5,5,1000)[:,np.newaxis]
fig = plt.figure(figsize = (14.6))
plt.suptitle(u'class weighted Least-square method'.fontsize=20.v=0.975)
fig.add subplot(1.2.1)
plt.title(u'train data',fontsize=15)
plt.scatter(train_x[:,0],train_x[:,1],color=colors[(train_y[:,0]+1).astype(int)])
plt.plot(X,theta[0]/theta[1]*X+theta[2]/theta[1],'g',linewidth=1.5)
plt.plot(X,theta1[0]/theta1[1]*X+theta[2]/theta[1],'black',linewidth=1.5)
plt.ylim(-6.6)
plt.xlim(-6,6)
plt.xlabel('x')
plt.ylabel('y')
plt.grid()
fig.add\_subplot(1,2,2)
plt.title(u'test data',fontsize=15)
plt.scatter(test_x[:10,0],test_x[:10,1],color='b')
plt.scatter(test_x[10:,0],test_x[10:,1],color='r')
plt.plot(X,theta[0]/theta[1]*X+theta[2]/theta[1],'g',linewidth=1.5)
plt.plot(X,theta1[0]/theta1[1]*X+theta[2]/theta[1].'black'.linewidth=1.5)
plt.ylim(-6,6)
plt.xlim(-6,6)
plt.xlabel('x')
plt.ylabel('y')
plt.grid()
legend = plt.legend([u'weighted',u'not weighted'],frameon=1,fancybox=True.\
           bbox_to_anchor=(1.01, -0.01),loc='lower right')
frame = legend.get_frame()
frame.set_facecolor('wheat')
frame.set_edgecolor('None')
plt.subplots_adjust(top=0.85)
fig.savefig('ana9-2.png')
```

# class weighted Least-square method



#### In [15]:

### fin